## МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования

«Нижегородский государственный университет им. Н. И. Лобачевского»

Радиофизический факультет Кафедра электродинамики

Направление «Радиофизика»

### ВЫПУСКНАЯ КВАЛИФИКАЦИОННАЯ РАБОТА

Название работы

Выполнил студент гр. ??? ФИО
Научные руководители:
к. ф.-м. н. Еськин В. А.

## Содержание

Введ	ение	3
Глава 1	l. Распознавания формул на изображениях глубокой ней-	
ронн	ной сетью, основанной на GRU ячейке	5
1.1.	Описание набора данных и подготовки набора данных	5
1.2.	Описание модели	7
1.3.	Описание процесса обучения и оценки точности модели	7
1.4.	Результаты численных экспериментов	10
Глава 2	2. Распознавания формул на изображениях глубокой ней-	
ронн	ной сетью, основанной на трансформере	12
2.1.	Описание модели	12
2.2.	Описание процесса обучения и оценки точности модели	12
2.3.	Результаты численных экспериментов	14
Закл	ючение	16
Литера	${f atypa}$	17

#### Введение

На данном этапе развития технологий в современном мире всё чаще появляется необходимость автоматизированного чтения текста с изображений, фото или видео. Под текстом может подразумеваться абсолютно всё: рукописный текст, формулы, требующие переноски из старых учебников и книг в сеть или быстрый перевод текста с бумажных носителей. В любом случае, такие технологии сильно облегают жизнь людей.

Сейчас такую возможность нам предоставляют нейронные сети, которые, по сути, имитируют некоторые аспекты умственной деятельности человека, так как нейронная сеть — это модель, математически созданная на основе биологических нейронных сетей и их функционирования. Первая попытка создания нейронной сети принадлежит Уоррену Мак-Каллоку и Уолтеру Питтсу, которые формируют понятие нейронной сети [1]. А через несколько лет Дональд Хебб предлагает первый алгоритм обучения.

Интерес к нейронным сетям обусловлен их успешным применением в самых разных областях — медицина, бизнес, геология, физика. Их практикуют везде, где нужно находить решения задач управления, классификации или прогнозирования. Так Бернард Уидроу и его студент Хофф создали Адалин, использовавшийся для задач предсказания и адаптивного управления [2]. В 2007 году Джеффри Хитоном в университете Торонто созданы алгоритмы глубокого обучения многослойных нейронных сетей. Для этого была использована ограниченная машина Больцмана[3]. Для обучения должно использоваться большое количество образов, которые могут быть распознанны. После обучения на выходе имеется быстро работающая программа с возможность. решения конкретных задач.

Целью работы является обучение нейросети, основанной на GRU ячейке и нейросети, основанной на модели "Трансформер с последующим сравнением их результатов.

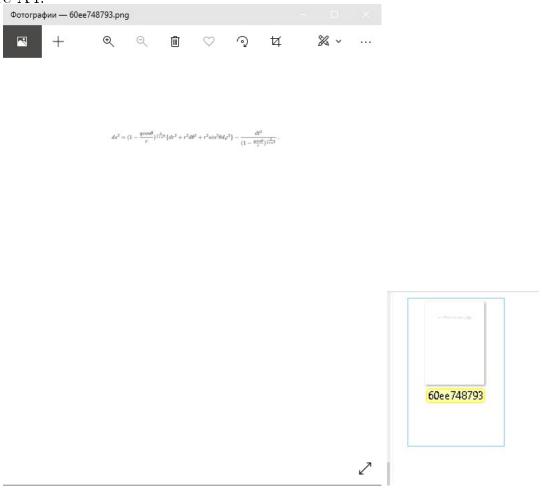
Актуальность данной работы состоит в сравнении двух нейронных сетей, разработанных на двух различных моделях. Данное решение принято исходя из того, чтоб подсчитать, с каким успехом развиваются нейронные сети и с какой скоростью они будут обучаться, имея одинаковый набор данных.

Данная работа состоит из двух глав. В первой главе рассматривается эксперимент с распознаванием формул на изображениях глубокой нейронной сетью, основанной на GRU ячейке. Во второй исследуется распознавания формул на изображениях глубокой нейронной сетью, основанной на модели "Трансформер".

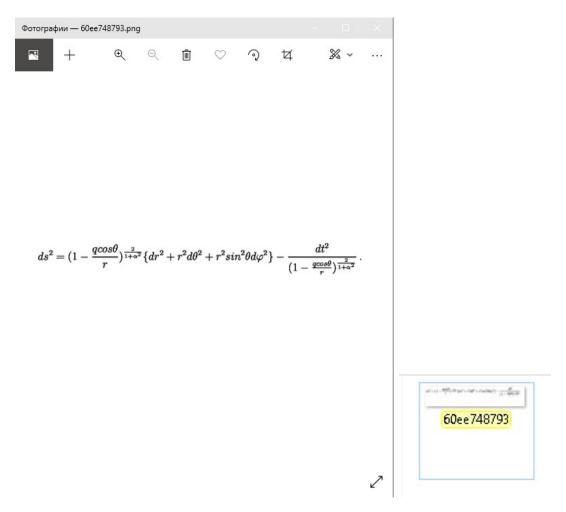
# Распознавания формул на изображениях глубокой нейронной сетью, основанной на GRU ячейке

## 1.1. Описание набора данных и подготовки набора данных

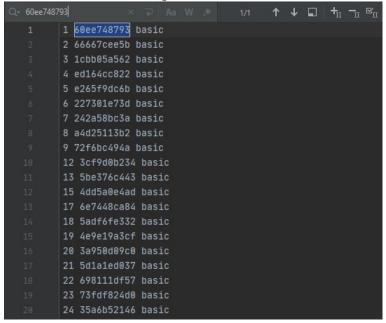
В качестве набора данных используются изображения с формулами, взятых с гарвардского проекта[4]. Изначально мы имеем изображения формул на листе A4.



Для оптимизации работы нейронной сети, предварительно, эти изображения обрезаются.



Создаётся отдельный файл, где каждая из формул прописана в печатном виде и имеет свой номер.



После чего, формулы нормализуются.

The flexice (3,28 MB) exceeds configured limit (2,5 MB). Code insight features seen of available.

| \int \_ { - \\epsilon \} ^ {\\infty \} d \\: \\nathrim { e \} ^ { - 1 \\zeta \\\int \_ { - \\epsilon \} ^ {\\infty \} d \\^ {\\prime \} \\\int \_ { - \\epsilon \} ^ {\\prime \} \\\int \_ { - \\epsilon \} ^ {\\prime \} \\\int \_ { - \\epsilon \} ^ {\\prime \} \\\int \_ { - \\epsilon \} ^ {\\prime \} \\\int \_ { - \\epsilon \} ^ {\\prime \} \\\int \_ { - \\epsilon \} ^ {\\prime \} \\\int \_ { - \\epsilon \} \\\int \_ { \\epsilon \} \\\int \_ { - \\epsilon \} \\\int \_ { \\epsilon \} \\\\int \_ { \\epsilon \} \\\int \_ { \\epsilon \} \\\\int \_ { \\epsilon \} \\\int \_ { \\epsilon \} \\\\int \_ { \\epsilon \} \\\\int \_ { \\epsilon \} \\\int \_ { \\epsilon \} \\\\int \_ { \\epsilon \} \\\\int \_ { \\epsilon \} \\\int \_ { \\epsilon \} \\\\int \_ { \\epsilon \} \\\\\int \_ { \\epsilon \} \\\\\int \_ { \\epsilon \} \\\

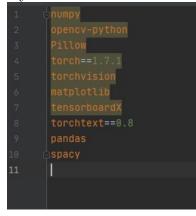
Для наибольшего успеха обучения, из пакета данных формулы исключаются те, что имеют большое количество токенов и грамматические ошибки.

#### 1.2. Описание модели

Данная сеть представляет собой свёрточную нейронную сеть. Они являются одними из самых актуальных на сегодняшний день типов по эффективности в распозновании объектов с видеофайлов и изображений. Для неё методом оптимизации выбран метод "Адам". Он вычисляет адаптивные показатели обучения для каждого из параметров.

## 1.3. Описание процесса обучения и оценки точности модели

В самом начале нужно подготовить среду обучения нейронной сети. Для этого устанавливаем соответствующие плагины:



Сам процесс обучения состоит из 11 итераций, для каждой из которых введены свои критерии обучения. К примеру для первой задаются такие параметры:

```
Training parameters:
Learning rate = 0.001
Betas = (0.5, 0.999)
Batch size
Teach forcing rate = 0.5
Height of image = 60
Width of image
                    = 360
Criterion of optimization = CrossEntropyLoss
Parameter of Seq2Seq
INPUT_DIM = 512
OUTPUT_DIM = num_classes (number of token in the vocalubary)
ENC_EMB_DIM = 256
DEC EMB DIM = 256
ENC_HID_DIM = 512
DEC_HID_DIM = 512
ENC_DROPOUT = 0.5
DEC_DROPOUT = 0.5
train_list = 'data/generatedset/train_filter.lst'
eval_list = 'data/generatedset/validate_filter.lst'
path_to_images = 'data/generatedset/images_processed/'
path_to_formulas_norm = 'data/generatedset/formulas.norm.lst'
path_to_vocab = '/data/generatedset/latex_vocab_clear.txt'
downsampleImage = False
num_classes
```

Так как это самая первая итерация, тут нейронная сеть обучается 100 эпох на минимальном наборе изображений (1200 элементов). Но всё дальнейшее обучение будет проходить на большом "hugedataset"наборе изображений (104 000 элементов).

Единственным результатом обучения нейронной сети, который мы можем увидеть является проверочная часть в конце каждой эпохи и выглядит она так:

```
| Prest 30 ( x , y , N ) = \texts((t r) \texts((t r) \texts((t t) \tex
```

Это результат проверочной работы нейросети после 100-ой эпохи обучения на наборе изображений "generatedset".

```
Validate average loss: 8.536643981933594
BLEU score = 12.42
```

Так же, после прохождения одной полной итерации, мы получаем оценку работы нейронной сети, в частности расчёт её ошибки и BLEU (Bi-Lingual Evaluation Understudy) значение, которое показывает насколько распознанная нейронной сетю формула совпадает с правильной фомулой.

По мере прохождения обучения параметры нейронной сети будут изменяться следующим образом. После первой итерации будет изменён пакет данных с "generatedset" на "hugedataset". Далее для третьей итерации будет изменено значение "Learning rate":

```
Learning rate = 0.01
```

Для четвёртой итерации снова будет изменён параметр "Learning rate":

```
Learning rate = 0.0001
```

Для пятой обновлено значение "Batch size":

```
Batch size = 16
```

Перед запуском шестой итерации изменяем значение "DownsampleImage"с "False"на "True оно останется в этом положении до окончания обучения:

```
downsampleImage = True
```

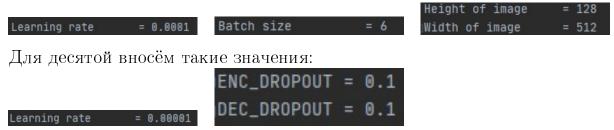
Для запуска седьмой, поменяем сразу три параметра:

```
Learning rate = 0.00001 | ENC_DROPOUT = 0.1
```

Для восьмой выставим исходное значение переменных "DropOut":

DEC\_DROPOUT = 0.5

Для девятой сделаем такие изменения и переведём изображения в новый формат:



И, для завершающей обучение, одиннадцатой итерации изменяем эти параметры:

Learning rate = 0.00001 Batch size = 3 DEC\_DROPOUT = 0.0

#### 1.4. Результаты численных экспериментов

Validate average loss: 3.983458673284735

BLEU score = 11.46

#### Итоги первой итерации: Итоги второй итерации: Validate average loss: 2.291751463846753 Validate average loss: 8.536643981933594 BLEU score = 12.42 BLEU score = 23.42 Итоги третьей итерации: Итоги четвёртой итерации: Validate average loss: 3.773274381954685 Validate average loss: 4.963756845783645 BLEU score = 10.19 BLEU score = 2.87 Итоги шестой итерации: Итоги пятой итерации: Validate average loss: 4.795395610563912 Validate average loss: 8.862708091735844 BLEU score = 14.93 BLEU score = 16.16 Итоги восьмой итерации: Итоги седьмой итерации: Validate average loss: 4.913547956497258 Validate average loss: 5.368844568714796 BLEU score = 14.04 BLEU score = 9.18 Итоги девятой итерации: Итоги десятой итерации: Validate average loss: 5.017368428675382 Validate average loss: 5.047398713594534 BLEU score = 5.70 BLEU score = 8.56 Итоги одиннадцатой итерации:

Анализируя полученные результаты, стоит отметить, что при смене пакета изображений на "hugedataset мы наблюдаем сильное улучшение результатов.

Но, для первой и второй итераций параметры были неизменны. После прохождения 3 итерации можно заметить сильный спад результатов обучения, что и связанно с началом изменения критерий обучения. Пятая, шестая и седьмая итерации, по результатам обучения, примерно одинаковы. Для девятой итерации был введён новый формат изображений из-за чего качество распознования нейронной сетью сильно снижается, но в конечном итоге мы получаем, судя по нашим результатам, среднее значение для BLEU score и Validate average loss.

# Распознавания формул на изображениях глубокой нейронной сетью, основанной на трансформере

#### 2.1. Описание модели

Нейронная сеть с моделью "Трансформер"так же как и первая модель является свёрточной и состоит из слоёв. Отличие её в том, что для отпимизации её скорости и обучения, она оснащена "механизмом внимания". Вместо того, чтобы полученная в процессе обучения информация переходила из одного слоя в другой, используется механизм, который принимает решение какой элемент входной последовательности имеет важное значение для конкретной формулы выходной последовательности.

# 2.2. Описание процесса обучения и оценки точности модели

Сам процесс обучения так же состоит из 11 итераций, для каждой из которых введены свои критерии обучения. К примеру для первой задаются те же параметры:

```
Training parameters:
Learning rate = 0.001
Betas = (0.5, 0.999)
Number of epochs = 100
Batch size
Teach forcing rate = 0.5
Criterion of optimization = CrossEntropyLoss
Optimizer
                                  Adam
Parameter of Seq2Seq
INPUT_DIM = 512
OUTPUT_DIM = num_classes (number of token in the vocalubary)
ENC_EMB_DIM = 256
DEC_EMB_DIM = 256
ENC_HID_DIM = 512
DEC_HID_DIM = 512
ENC DROPOUT = 0.5
DEC_DROPOUT = 0.5
train_list = 'data/generatedset/train_filter.lst'
eval_list = 'data/generatedset/validate_filter.lst'
path_to_images = 'data/generatedset/images_processed/'
path_to_formulas_norm = 'data/generatedset/formulas.norm.lst'
path_to_vocab = '/data/generatedset/latex_vocab_clear.txt'
downsampleImage = False
num_classes
```

Так как это самая первая итерация, тут нейронная сеть обучается 100 эпох на минимальном наборе изображений (1200 элементов). Но всё дальнейшее обучение будет проходить на большом "hugedataset"наборе изображений (104 000 элементов). Так же, после прохождения одной полной итерации, мы получаем оценку работы нейронной сети, в частности расчёт её ошибки и BLEU (Bi-Lingual Evaluation Understudy) значение, которое показывает насколько распознанная нейронной сетю формула совпадает с правильно написанной.

По мере прохождения обучения параметры нейронной сети будут изменяться таким же образом. После первой итерации будет изменён пакет данных с "generatedset" на "hugedataset". Далее для третьей итерации будет изменено значение "Learning rate":

```
Learning rate = 0.01
```

Для четвёртой итерации снова будет изменён параметр "Learning rate":

```
Learning rate = 0.0001
```

Для пятой обновлено значение "Batch size":

```
Batch size = 16
```

Перед запуском шестой итерации изменяем значение "DownsampleImage"с "False"на "True оно останется в этом положении до окончания обучения:

```
downsampleImage = True
```

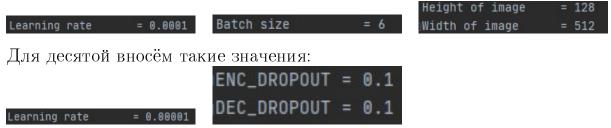
Для запуска седьмой, поменяем сразу три параметра:

```
Learning rate = 0.00001 | DEC_DROPOUT = 0.1
```

Для восьмой выставим исходное значение переменных "DropOut":

```
ENC_DROPOUT = 0.5
DEC_DROPOUT = 0.5
```

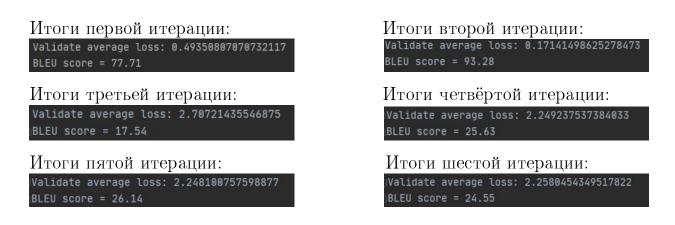
Для девятой сделаем такие изменения и переведём изображения в новый формат:



И, для завершающей обучение, одиннадцатой итерации изменяем эти параметры:

```
Learning rate = 0.00001 Batch size = 3 DEC_DROPOUT = 0.0
```

#### 2.3. Результаты численных экспериментов



#### Итоги седьмой итерации:

Validate average loss: 2.2548861503601074 BLEU score = 24.29

#### Итоги девятой итерации:

Validate average loss: 2.5360090732574463 BLEU score = 14.42

#### Итоги одиннадцатой итерации:

Validate average loss: 2.1443867683410645

#### Итоги восьмой итерации:

Validate average loss: 2.4864206314086914 BLEU score = 16.67

#### Итоги десятой итерации:

Validate average loss: 2.2908096313476562 BLEU score = 21.89

Как можно заметить, значение ошибки и BLEU score после первых двух итераций сильно возрасло, связано это с тем, что параметры обучения не изменялись, лишь был произведён переход с одного пакета данных на другой. Чего нельзя сказать после прохождения нейронной сетью 3 итерации, для прохождения которой был изменён параметр "Learning rate". Для четвёртой, пятой, шестой и седьмой мы получили примерно одинаковые значения, что уже говорит о более менее стабильной работе нейронной сети при смене некоторых параметров. Перед седьмой итерацией мы изменили значение "DropOut что никак не повлияло, а когда вернули это значение в исходное положение перед восьмой итерацией, результаты сильно понизились. Для девятой так же наблюдается снижение результатов из-за нового формата изображений, но по итогу, в десятой и одиннадцатой мы наблюдаем улучшение результатов.

#### Заключение

В данной работе обучены две нейронных сети, одна из которых основана на GRU ячейке, а вторая на модели "Трансформер". Были получены две полностью рабочие нейронные сети, способные распозновать формулы любой сложности с изображений. По результатам обучения можно отметить, что нейронная сеть на модели "Трансформер"справилась с поставленной задачей намного лучше, чем нейронная сеть, основанная на GRU ячейке, даже с учётом того, что обе нейронные сети не всегда имели высшие показатели результатов в ходе обучения. Так же стоит отметить то, что сеть с GRU ячейкой, в отличии от второй сети, требовала в несколько раз больше времени и ресурсов для обучения, что не всегда является возможным для "домашнего"обучения.

### Литература

- [1] W.S. McCulloch, W. Pitts. A logical calculus of the ideas immanent in nervous activity // The Bulletin of Mathematical Biophysics. 1943.
- [2] Bernard Widrow. Pattern Recognition and Adaptive Control // IEEE Transaction on Applications and Industry. 1964.
- [3] Graham W. Taylor, Geoffrey E. Hinton, Sam T. Roweis. Two distributed-state models for generating high-dimensional time series // Journal of Machine Learning Research. 2011.